

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2004年5月21日 (21.05.2004)

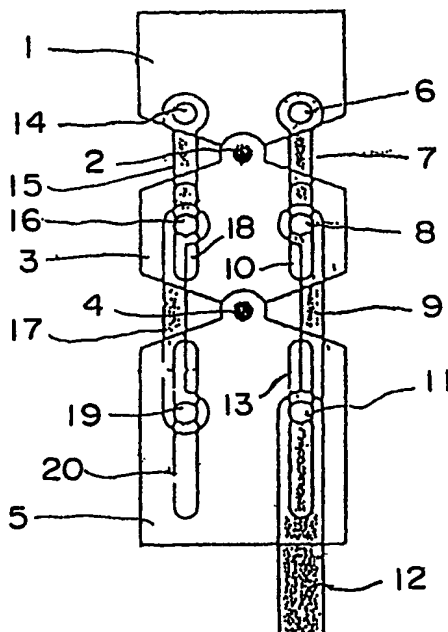
PCT

(10) 国際公開番号
WO 2004/041485 A1

- (51) 国際特許分類: B25J 17/00
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/005522
(22) 国際出願日: 2003年4月30日 (30.04.2003)
(25) 国際出願の言語: 日本語
(26) 国際公開の言語: 日本語
(30) 優先権データ:
特願2002-320931 2002年11月5日 (05.11.2002) JP
(71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 科学技術
振興事業団 (JAPAN SCIENCE AND TECHNOLOGY
CORPORATION) [JP/JP]; 〒332-0012 埼玉県 川口市
本町四丁目1番8号 Saitama (JP).
(72) 発明者; および
(75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 土肥 健
- 純 (DOHI, Takeyoshi) [JP/JP]; 〒158-0091 東京都
世田谷区 中町2-6-30 Tokyo (JP). 波多 伸彦
(HATA, Nobuhiko) [JP/JP]; 〒158-0093 東京都 世田
谷区 上野毛3-26-12 上野毛南パークハウス
306号室 Tokyo (JP). 山下 紘正 (YAMASHITA, Hi-
romasa) [JP/JP]; 〒114-0024 東京都 北区 西ヶ原
2-38-3 布施ハイツ101号 Tokyo (JP).
(74) 代理人: 長瀬 成城 (NAGASE, Shigeki); 〒101-0064 東
京都 千代田区 猿樂町2-4-2 小黑ビル Tokyo (JP).
(81) 指定国(国内): CA, US.
添付公開書類:
— 国際調査報告書
2文字コード及び他の略語については、定期発行される
各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語
のガイダンスノート」を参照。

(54) Title: BENDING MECHANISM USING MULTI-JOINT SLIDER LINK

(54) 発明の名称: 多節スライダ・リンクによる屈曲機構



(57) Abstract: A bending mechanism capable of bending drive of $\pm 90^\circ$ per degree of freedom by only an operation to directly slide a set of multi-joint links, a combination of such mechanisms making it possible to effect multi-degree of freedom bending. For this purpose, a first frame (1), a second frame (3) and a third frame (5) are pivotally connected in series disposition successively through a first rotary shaft (2) and a second rotary shaft (4). On the right-hand side of the first rotary shaft (2) of the first frame (1), a first driving link (7), a second driving link (9) and a third driving link (12) are connected. On the left-hand side of the first rotary shaft (2) of the first frame (1), a first constraining link (15) and a second constraining link (17) are connected. When the third driving link (12) is slid, the first frame (1) is turned from side to side.

(57) 要約: 本発明は、一組の多節リンクを直接スライドさせる操作のみで1自由度につき $\pm 90^\circ$ の屈曲駆動を行うことができ、同機構を組み合わせることで多自由度の屈曲を行える屈曲機構を提供する。このため、本発明は、第1フレーム1、第2フレーム3、第3フレーム5は、順次第1回転軸2、第2回転軸4により回転可能に枢着され、直列状に配置されている。第1フレーム1の第1回転軸2より右側には、第1駆動用リンク7、第2駆動用リンク9、第3駆動用リンク12が連結されている。第1フレーム1の第1回転軸2より左側には、第1拘束用リンク15、第2拘束用リンク17が連結されている。第3駆動用リンク12がスライド駆動されると、第1フレーム1が左右に回転する。

Best Available Copy

明細書

多節スライダ・リンクによる屈曲機構

技術分野

本発明は、多節スライダ・リンク機構により屈曲動作を実現した多自由度屈曲機構を持つデバイスに関するものである。即ち1自由度につき両側±90°の屈曲動作機構のフレームを複数個組み合わせる事で多自由度を実現する機構に関するものである。駆動伝達としてはリンク機構を採用し、剛性と耐久性に優れ安定した動きを実現した屈曲2自由度マニピュレータとしたのである。

本発明は、あらゆる産業分野において利用できるものである。すなわち、内視鏡下外科手術用器具（一般外科・胸部外科・産婦人科・耳鼻科・泌尿器科・形成外科・整形外科・脳外科等の外科領域全般で使用する内視鏡、鉗子、電気メス等の手術器具）、人の手が入り込めない危険区域（例えば原子力発電所、宇宙空間等）における遠隔ロボットマニピュレーション、大型機械（各種エンジン等）の深部の複雑な箇所における分解・組み立てを伴わない検査・修理作業、様々な設備の細い配管内における遠隔作業等、さらには、医療分野を初めとし原子力や宇宙空間での機器や配管内での遠隔操作機器その他、プラントでの複雑配管内での検査装置等幅広い分野で活用が期待出来る。

背景技術

近年になって、従来は開腹下に行われていた外科手術を内視鏡下で低侵襲に行うという術式がとられている。この術式で使用する鉗子や電気メスなどの手術器具は挿入孔を支点とした低自由度の動きに制限され、患部への柔軟なアプローチが困難となっている。このため、腹部外科手術支援長鉗子マニピュレータとして、屈曲部は1自由度の回転軸受けをもつリング状の関節を組み合わせることにより2自由度の屈曲を実現し、ワイヤにより駆動する構成のものが提案されている（例えば、非特許文献1参照）。

しかし、このようなワイヤ駆動のものはマニピュレータの細径化、多チャンネ

ル化という面では優れているが、高い剛性が実現しにくい、耐久性が悪く使用しているうちにワイヤが延びてしまう、といった欠点があった。

そこで、鉗子の先端に屈曲 2 自由度、鉗子の軸周りの回転により、合計 3 自由度を腹腔内で持つ機構とし、高剛性実現のため駆動方法としてリンク機構を採用したものが提案されている（例えば、非特許文献 2 参照）

非特許文献 1：名称：多自由度長鉗子マニピュレータ文献：中村亮一，小林英津子，他：腹部外科手術支援用長鉗子マニピュレータの開発，第 9 回日本コンピュータ外科学会大会論文集、第 9 回日本コンピュータ外科学会大会事務局，61-62，2000

非特許文献 2；名称：リンク駆動型高剛性多自由度能動鉗子文献：渡部耕一，岡田昌史，他：リンク駆動型高剛性多自由度能動鉗子の開発，ロボティクス・メカトロニクス講演会'01講演論文集，日本機械学会，2P1-D10（1）-（2），2001

しかしながら、前記のように、従来のものは、ワイヤの取りまわし・高精度なワイヤ駆動を高精度にコントロールのためにアクチュエータ周りの装置が複雑かつ大きくなる、また、ワイヤ駆動によるスリップスティックと屈曲・伸展動作にバックラッシュが生じる、また、デバイスの直径に対して作業空間がやや小さい等の問題点があった。

そこで、本発明は、回転軸を有するフレームの両側に駆動用リンクと拘束用リンクを設け、直接スライドさせる操作のみで屈曲駆動を行えるようにし、各フレームの動作順制御や動作精度の向上及び剛性と耐久性と広い屈曲範囲を実現し、従来の問題点を克服することを目的とする。

発明の開示

上記目的を達成するために、本発明が採用した技術解決手段は、

直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能と

した多節スライダ・リンクによる 1 自由度屈曲機構としたことである。

また、前記複数のフレームを、第 1 フレームと第 2 フレームと第 3 フレームから構成し、第 1 フレームと第 2 フレームは第 1 回転軸により、第 2 フレームと第 3 フレームは第 2 回転軸により、それぞれ回転可能に枢着され、第 3 フレームに対して、第 1 フレームと第 2 フレームを屈曲可能とした多節スライダ・リンクによる 1 自由度屈曲機構としたことである。

また、前記第 1 フレームにおける第 1 回転軸より一方側には、第 1 ピンにより第 1 駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第 1 駆動用リンクの下部は、第 2 ピンにより第 2 駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 2 ピンは、第 2 フレームに形成された第 1 長孔に嵌入され、前記第 2 駆動用リンクの下部は、第 3 ピンにより第 3 駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 3 ピンは、第 3 フレームに形成された第 2 長孔に嵌入され、第 3 駆動用リンクの下部は、アクチュエータに直接連結され、前記アクチュエータは動力源に連結され、一方、前記第 1 フレームにおける第 1 回転軸より他方側には、第 4 ピンにより第 1 拘束用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第 1 拘束用リンクの下部は、第 5 ピンにより第 2 拘束用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 5 ピンは、第 2 フレームに形成された第 3 長孔に嵌入され、前記第 2 拘束用リンクの下部は、第 6 ピンにより枢着され、更に、第 6 ピンは、第 3 フレームに形成された第 4 長孔に嵌入されている多節スライダ・リンクによる 1 自由度屈曲機構としたことである。

また、直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能とした多節スライダ・リンクによる一方の 1 自由度屈曲機構とし、また、直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能とした

多節スライダ・リンクによる他方の1自由度屈曲機構とし、前記一方の1自由度屈曲機構に対して他方の1自由度屈曲機構を 90° 位相をずらせて連結して多自由度屈曲可能とした多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

また、前記一方の1自由度屈曲機構の複数のフレームを、第1フレームと第2フレームと第3フレームから構成し、第1フレームと第2フレームは第1回転軸により、第2フレームと第3フレームは第2回転軸により、それぞれが回転可能に枢着され、第3フレームに対して、第1フレームと第2フレームを屈曲可能とし、また、前記他方の1自由度屈曲機構の複数のフレームを、第4フレームと第5フレームから構成し、第4フレームと第5フレームは第4回転軸により回転可能に枢着され、前記一方の1自由度屈曲機構の第3フレームに対して、前記他方の1自由度屈曲機構の第4フレームを、第3回転軸により 90° 位相をずらせて連結した多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

また、第1フレームにおける第1回転軸より一方側には、第1ピンにより第1駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第1駆動用リンクの下部は、第2ピンにより第2駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第2ピンは、第2フレームに形成された第1長孔に嵌入され、前記第2駆動用リンクの下部は、第3ピンにより第3駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第3ピンは、第3フレームに形成された第2長孔に嵌入され、第3駆動用リンクの下部は、ピンにより複数の駆動用リンクを介してアクチュエータに連結され、前記アクチュエータは動力源に連結され、一方、前記第1フレームにおける第1回転軸より他方側には、第4ピンにより第1拘束用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第1拘束用リンクの下部は、第5ピンにより第2拘束用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第5ピンは、第2フレームに形成された第3長孔に嵌入され、前記第2拘束用リンクの下部は、第6ピンにより枢着され、更に、第6ピンは、第3フレームに形成された第4長孔に嵌入され、また、前記第3フレームには、前記第1回転軸と第2回転より 90° 位相をずらせた第3回転軸により第4フレームが回転可能に枢着され、第4フレームには、第4回転軸により第5フレームが回転可能に枢着され、直列状に配置され、第3フレ

ムにおける第 3 回転軸より一方側には、第 7 ピンにより第 4 駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、第 4 駆動用リンクの下部は、第 8 ピンにより第 5 駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 8 ピンは、第 4 フレームに形成された第 5 長孔に嵌入され、第 5 駆動用リンクの下部は、第 9 ピンにより第 6 駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、更に、第 9 ピンは、第 5 フレームに形成された第 6 長孔に嵌入され、第 6 駆動用リンクの下部は、アクチュエータに直接連結され、動力源からの推力を第 5 駆動用リンクに伝達するように構成され、一方、前記第 4 フレームにおける第 3 回転軸より他方側には、第 10 ピンにより第 3 拘束用リンクの上部が回転可能に枢着され、第 3 拘束用リンクの下部は、第 11 ピンにより第 4 拘束用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 11 ピンは、第 4 フレームに形成された第 7 長孔に嵌入され、第 4 拘束用リンクの下部は、第 12 ピンにより枢着され、更に、第 12 ピンは、第 5 フレームに形成された第 8 長孔に嵌入されている多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

また、前記複数のフレームの各々は、そのフレームの中心に貫通孔と、該貫通孔を取り囲むように円周上に 4 個の貫通孔を設けた多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

また、前記直列に配置した複数のフレームにおいて、前記フレームの円周上に設けられた 4 個の貫通孔に、垂直面屈曲用リンクと水平面屈曲用リンクを交互に配設し、更に、先端のフレームの中心の貫通孔には、鉗子、或いは内視鏡等の操作のための器具を装備した多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

また、前記フレームをスライドするためのアクチュエータの動力源は、油圧・水圧・空圧シリンダ等、を用い、前記動力源を制御系にケーブル、インターフェースの有線あるいは無線により接続し遠隔操作も可能にし、用途に応じ最適なものを選択し、各種センサを用いて位置や速度、加速度や力覚のフィードバックを行う多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

また、前記制御系は、制御用計算機、PC やマイコン等、制御量や計算量、実装環境（電源やスペースなど）に応じて選択し、アクチュエータの制御、エンド

エフェクタの位置、姿勢制御、運動学計算等を行い、また、遠隔制御系は、専用線や既設のネットワークを用い、遠隔からの制御も可能とし、更に、インターフェースは、ハンドヘルドタイプ、ナビゲーションタイプ、マスタスレーブタイプ等、用途に応じた操作用インターフェースを使用する多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構としたことである。

図面の簡単な説明

図1は本発明の、リンク駆動による1自由度屈曲機構の概念図を示すものである。

図2は本発明の、リンク駆動による1自由度屈曲機構の動く過程を示す図である。

図3は本発明の、リンク駆動による2自由度屈曲機構の概念図を示すもので、(a)は平面図で(b)は側面図である。

図4(a)は、本発明の、リンク駆動による2自由度屈曲内視鏡先端部を示す外観図で、(b)は、A矢視図で、(c)は、2自由度屈曲内視鏡の断面チャンネルである。

図5は本発明の、リンク駆動による2自由度屈曲機構の先端フレームに把持機構を設けた2自由度屈曲把持鉗子を示す図である。

図6は本発明の、リンク駆動による2自由度屈曲機構によるエンドエフェクタの作業範囲を示す図である。

図7は本発明の、様々な機器に組み込んだ場合のシステム構成の例の図である。

発明を実施するための最良の形態

以下、本発明の実施の形態について説明する。

(第1の実施の形態)

図1は、リンク駆動による1自由度屈曲機構の概念図を示す図で、図2は、リンク駆動による1自由度屈曲機構の動く過程を示す図である。

この1自由度屈曲機構において、第1フレーム1には、第1回転軸2により第

2 フレーム 3 が回転可能に枢着され、第 2 フレーム 3 には、第 2 回転軸 4 により第 3 フレーム 5 が回転可能に枢着され、各フレームが直列状に配置される。

また、第 1 フレーム 1 における第 1 回転軸 2 より右側には、第 1 ピン 6 により第 1 駆動用リンク 7 の上部が回転可能に枢着されている。前記第 1 駆動用リンク 7 の下部は、第 2 ピン 8 により第 2 駆動用リンク 9 の上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 2 ピン 8 は、第 2 フレーム 3 に形成された第 1 長孔 10 に嵌入されている。前記第 2 駆動用リンク 9 の下部は、第 3 ピン 11 により第 3 駆動用リンク 12 の上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 3 ピン 11 は、第 3 フレーム 5 に形成された第 2 長孔 13 に嵌入され、第 3 駆動用リンク 12 の下部は、図示しないアクチュエータに直接連結され、動力源からの推力を第 2 駆動用リンク 9 に伝達する。

一方、前記第 1 フレーム 1 における第 1 回転軸 2 より左側には、第 4 ピン 14 により第 1 拘束用リンク 15 の上部が回転可能に枢着されている。前記第 1 拘束用リンク 15 の下部は、第 5 ピン 16 により第 2 拘束用リンク 17 の上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 5 ピン 16 は、第 2 フレーム 3 に形成された第 3 長孔 18 に嵌入されている。前記第 2 拘束用リンク 17 の下部には、第 6 ピン 19 が設けられ、この第 6 ピン 19 は、第 3 フレーム 5 に形成された長孔 20 に嵌入されている。

次に、上記のように構成された 1 自由度屈曲機構の動きを、図 2 に基づいて説明する。

第 1 フレーム 1 は、第 2 フレーム 3 に対して 0° の状態（図 2（1））にある時、図示しない動力源を駆動する。動力源からの推力は、アクチュエータ（不図）に伝達され、その推力はアクチュエータに直接連結された第 3 駆動用リンク 12 に伝達する。第 3 駆動用リンク 12 の移動に伴い、第 3 ピン 11 が長孔 13 に沿い下方に移動し、第 3 ピン 11 の下方に伴い第 2 駆動用リンク 9 も下方に移動する。第 2 駆動用リンク 9 の下方の移動に伴い、第 2 ピン 8 が第 1 長孔 10 に沿い下方に移動し、第 2 ピン 8 の下方の移動に伴い第 1 駆動用リンク 7 も下方に移動する。第 1 駆動用リンク 7 の移動に伴い、第 1 フレーム 1 は回転モーメントが与えられ、第 1 回転軸 2 を中心にして時計回りに回転をし傾き始め（図 2（2））

、その回転は第2ピン8が第1長孔10の下端に当接するまで続き、第2ピン8が第1長孔10の下端に当接すると、第1フレーム1は、第2フレーム3に対して -45° 回転する(図2(3))。

一方、第1フレーム1の、第1回転軸2より左側に存在する各拘束用リンクは、前記各駆動用リンクの動きに追従して動く。すなわち、第1フレーム1の時計方向の動きに伴い、第1拘束用リンク15は時計方向に回転しつつ上方に移動することによって第5ピン16も第3長孔18に沿って上方に移動する。第5ピン16の上方の移動に伴い、第2拘束用リンク17は第6ピン19と共に、第3フレーム5に形成された長孔20に沿い上方に移動し、第1フレーム1の回転に追従する。

前記のように、第2ピン8が第1長孔10の下端に当接すると(図2(3))、第2フレーム3は同様に時計方向に回転モーメントが与えられ、第2回転軸4を中心に回転し始め(図2(4))、第3ピン11が長孔13に沿って下方に移動する程傾きが大きくなる。第3ピン11が長孔13の下端に当接すると(図2(5))、第2フレーム3の回転は止み、第2フレーム3は、第3フレーム5に対して -45° 回転し(図2(5))、トータルで第1フレーム1は、第3フレーム5に対して -90° 回転したことになる。なお、第1フレーム1には、エンドエフェクタ(不図)が搭載されるものである。

また、前記の各フレームには、同形のピン、長孔、リンクが設けられ、それらの部材の配置は回転軸に対して対称的に配置されているので、1本の第3駆動用リンク12の動きを逆方向に移動させれば、図2(6)～(10)に示されているように第1フレーム1は、反時計方向に $+90^\circ$ 回転されることは理解されるところであるのでその説明は省略する。

(第2の実施の形態)

図3は、リンク駆動による2自由度屈曲機構の概念図を示すもので、(a)は平面図で、(b)は側面図であり、同図における符号、名称は、前記第1の実施の形態と同じ機能及び同じ形状を有する場合は同じ符号、名称を用いた。

この2自由度屈曲機構における、第1フレーム1に第2フレーム3を、第2フレーム3に第3フレーム5を、それぞれ、第1回転軸2と第2回転軸4により回

転可能に枢着、且つ、直列状に配置されていることは、前記第 1 の実施の形態と同様である。

また、図 3 (a) (b) に示されているように、第 3 フレーム 5 には、第 3 回転軸 2 1 により第 4 フレーム 2 2 が回転可能に枢着され、第 4 フレーム 2 2 には、第 4 回転軸 2 3 により第 5 フレーム 2 4 が回転可能に枢着されている。

前記構成によって、第 1 フレーム 1 と第 2 フレーム 3 は、第 3 フレーム 5 に対して同方向、すなわち、垂直面屈曲（紙面に対して）が可能であり、第 4 フレーム 2 2 と第 5 フレーム 2 4 は、第 3 フレーム 5 に対して同方向、すなわち、水平面屈曲（紙面に対して）が可能となる。前記のように、第 3 フレーム 5 に 90° ずらせて第 4 フレーム 2 2 と第 5 フレーム 2 4 を延設したので、第 3 ピン 1 1 には 2 本の直交するピンジョイントを介して駆動用リンクを形成した（図 3 (b)）。すなわち、図 3 (b) に示すように、駆動用リンクは複数のリンクからなり、これらリンクはピンにより回転可能に枢着され、垂直方向（紙面に対して）に折れ曲がることが可能になっている。そして、前記駆動用リンクは、アクチュエータ（不図）に連結され、動力源からの推力でもって、第 1 フレーム 1 と第 2 フレーム 3 がは垂直面方向に屈曲可能となることは前述したとおりである。

次に、水平面方向に屈曲する第 4 フレーム 2 2 と第 5 フレーム 2 4 の構成について図 3 (a) に基づいて説明する。

第 3 フレーム 5 には、第 3 回転軸 2 1 により第 4 フレーム 2 2 が回転可能に枢着され、第 4 フレーム 2 2 には、第 4 回転軸 2 3 により第 5 フレーム 2 4 が回転可能に枢着され、直列状に配置される。また、第 3 フレーム 5 における第 3 回転軸 2 1 より下側（図 3 (a)）には、第 7 ピン 2 5 により第 4 駆動用リンク 2 6 の上部が回転可能に枢着されている。前記第 4 駆動用リンク 2 6 の下部は、第 8 ピン 2 7 により第 5 駆動用リンク 2 8 の上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 8 ピン 2 7 は、第 4 フレーム 2 2 に形成された第 5 長孔 2 9 に嵌入されている。前記第 5 駆動用リンク 2 8 の下部は、第 9 ピン 3 0 により第 6 駆動用リンク 3 1 の上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 9 ピン 3 0 は、第 5 フレーム 2 4 に形成された第 6 長孔 3 2 に嵌入され、第 6 駆動用リンク 3 1 の下部は、図示しないアクチュエータに直接連結され、動力源からの推力を第 5 駆動用リンク 2 8

に伝達する。

一方、前記第4フレーム22における第3回転軸21より上側(図3(a))には、第10ピン33により第3拘束用リンク34の上部が回転可能に枢着されている。前記第3拘束用リンク34の下部は、第11ピン35により第4拘束用リンク36の上部と共に回転可能に枢着され、更に、第11ピン35は、第4フレーム22に形成された第7長孔37に嵌入されている。前記第4拘束用リンク36の下部は、第12ピン38により枢着され、更に、第12ピン38は、第5フレーム24に形成された第8長孔39に嵌入されている。

次に、上記のように構成された2自由度屈曲機構の動きについて説明する。この動きは、図2に基づいて説明した前記第1の実施の形態の1自由度屈曲機構の動きと同様の動きをするものである。すなわち、図3(a)において、図示しない動力源からの推力は、アクチュエータに伝達され、その推力はアクチュエータに直接連結された第6駆動用リンク31に伝達する。第6駆動用リンク31の移動に伴い、第9ピン30が第6長孔32に沿って左方に移動し、第9ピン30の左方の移動に伴い第5駆動用リンク28も左方に移動する。第5駆動用リンク28の左方の移動に伴い、第8ピン27が第5長孔29に沿って左方に移動し、第8ピン27の左方の移動に伴い第4駆動用リンク26も左方に移動する。第4駆動用リンク26の移動に伴い、第3フレーム5は回転モーメントが与えられ、第3回転軸21を中心にして時計回りに回転をし傾き始め、その回転は第8ピン27が第5長孔29の左端に当接するまで続き、第8ピン27が第5長孔29の左端に当接すると、第3フレーム5は、第4フレーム22に対して -45° 回転する。以下、第4フレーム22が、第5フレーム24に対して -45° 回転し、結果的には、第3フレーム5が第5フレーム24に対して -90° 回転していく過程は前記した図2の動きと同様である。更に、水平面上で -90° 回転し傾いた第3フレーム5に対して、第1フレーム1と第2フレーム3が垂直面に回転をし傾く過程は前述のとおりである。この場合、水平面屈曲と垂直面屈曲をおこなうリンク機構、長孔、ピン等の位置は 90° 位相がずれているので、それら部材は干渉することなくスムーズに動くことができる。

(具体的実施例1)

図4(a)は、本発明の、1自由度屈曲機構を2個組み合わせた2自由度屈曲機構に内視鏡を搭載した「2自由度屈曲内視鏡」の先端部の外観を示すもので、図4(b)は、図4(a)のA矢視図で、図4(c)は、各フレームの断面図である。

図4(c)中で符号1～5で示すフレーム1からフレーム5のそれぞれのフレームには、中心に貫通孔50、該貫通孔を取り囲むように円周状に4個の貫通孔51、52を設ける(図4(c)参照)。前記中心の貫通孔50はCCDカメラ用とし、前記円周状の貫通孔のうち2個は水平面屈曲用のリンクが通る貫通孔51、残り2個は垂直面屈曲用のリンクが通る貫通孔52とし、それらは垂直面屈曲用と水平面屈曲用と交互に配置している。また、垂直面屈曲用リンクにおける拘束用リンク⑫(図中では隠れてみえない)及び拘束用リンク⑬(図中では隠れてみえない)は、駆動用リンク⑥及び駆動用リンク⑦と対称的な配置になっている。また、前記フレームの胴部には、適宜切欠部を設け、この切欠部を利用して各リンク等の組み立て、或いはリンクの作動時のフレームへの干渉防止をする。また、各フレーム間の連結及び各リンク間の連結にはピンジョイントを用いている。なお、製作した屈曲機構のフレームの径は9mmであり、さらに、シールドで覆うことで直径10mmの内視鏡となる。しかも直径10mm内にCCDカメラ機構を組み込んだり、把持機構を組み込んだりした内視鏡下外科手術製品の高精度化に目処をたてるに至った。即ち1自由度あたり $\pm 80^\circ$ の屈曲範囲を繰り返し誤差平均が $\pm 0.9^\circ$ という高精度が実現できた。以下に、各部材の働きを表にして説明するが、その動きは前記1自由度屈曲機構と2自由度屈曲機構と同様の動きをするものである。

なお、図 4 中の構成要素と○印の符号および各構成要素の働きを表 1 に示す。

表 1

| 構成要素 | 番号 | はたらき |
|-------------|----|--|
| CCD カメラ | ① | フレーム 1 前方の映像を撮る。 |
| 垂直面屈曲用回転軸 1 | ② | この軸周りにフレーム 1 が回転する。 |
| 垂直面屈曲用回転軸 2 | ③ | この軸周りにフレーム 2 が回転する。 |
| 水平面屈曲用回転軸 1 | ④ | この軸周りにフレーム 3 が回転する。 |
| 水平面屈曲用回転軸 2 | ⑤ | この軸周りにフレーム 4 が回転する。 |
| 垂直面屈曲用リンク | | |
| ・駆動用リンク 1 | ⑥ | フレーム 1 に回転軸 1 周りのモーメントを与え回転させる。 |
| ・駆動用リンク 2 | ⑦ | フレーム 2 に回転軸 2 周りのモーメントを与え回転させる。 |
| ・駆動用リンク 3 | ⑧ | フレーム 3 内で駆動用リンク 2 と 4 を連結する。ユニバーサルジョイントの役目。 |
| ・駆動用リンク 4 | ⑨ | 駆動用リンク 5 からの動力を駆動用リンク 3 に伝える。 |
| ・駆動用リンク 5 | ⑩ | 駆動用リンク 6 からの動力を駆動用リンク 4 に伝える。 |
| ・駆動用リンク 6 | ⑪ | 動力源からの推力を駆動用リンク 5 に伝達する。アクチュエータと直接連結される。 |
| ・拘束用リンク 1 | ⑫ | 駆動用リンク 1 と同形で対称的な動作をし、フレーム 1・2 を一定の順序で回転させるための拘束となる。 |
| ・拘束用リンク 2 | ⑬ | 駆動用リンク 2 と同形で対称的な動作をし、フレーム 1・2 を一定の順序で回転させるための拘束となる。 |
| 水平面屈曲用リンク | | |
| ・駆動用リンク 1 | ⑭ | フレーム 3 に回転軸 3 周りのモーメントを与え回転させる。 |
| ・駆動用リンク 2 | ⑮ | フレーム 4 に回転軸 4 周りのモーメントを与え回転させる。 |
| ・駆動用リンク 3 | ⑯ | 動力源からの推力を駆動用リンク 3 に伝達する。アクチュエータと直接連結される。 |
| ・拘束用リンク 1 | ⑰ | 駆動用リンク 1 と同形で対称的な動作をし、フレーム 3・4 を一定の順序で回転させるための拘束となる。 |
| ・拘束用リンク 2 | ⑱ | 駆動用リンク 2 と同形で対称的な動作をし、フレーム 3・4 を一定の順序で回転させるための拘束となる。 |

(具体的実施例 2)

図 5 は、2 自由度屈曲機構の先端フレームに把持機構を設けた 2 自由度屈曲把持鉗子について示す。基本的な屈曲機構は、図 4 の 2 自由度屈曲内視鏡と同様である。ワーキングチャンネルは、内視鏡ではリード線を通すのに対し、把持鉗子では把持の開閉用金属ワイヤ 6 1 を通す。金属ワイヤ 6 1 とスプリング 6 2 により図 5 で示す把持機構を駆動する。ワイヤ 6 1 を引くと把持リンク 6 4、把持リング 6 3 を介して上歯 6 5 が閉じて下歯 6 6 との把持作動を行い、ワイヤ 6 1 の牽引を緩めるとスプリング 6 2 の復元力で上歯 6 5 が開く。

次に、図 6 を用いて、エンドエフェクタの作業範囲について説明する。

図 4 における、2 自由度屈曲機構の先端側の垂直屈曲用回転軸から、10 mm の距離にエンドエフェクタを搭載し、フレーム 2、フレーム 3 及びフレーム 4 の長さをそれぞれ 7.92 mm、12.54 mm、および 13.4 mm で製作した場合の 2 自由度屈曲機構によるエンドエフェクタの作業範囲は図 6 で示す空間となる。なお、原点 (0, 0, 0) には水平屈曲用のアクチュエータ側回転軸が位置するとしてグラフを表している。

(具体的実施例 3)

図 7 は、本発明を様々な機器に組み込んだ場合のシステム構成の例を示すものである。各部材の機能について説明する。①屈曲部は、1 自由度ないし 2 自由度で、工夫次第でそれ以上の付加も可能であり、1 自由度あたり最大で $\pm 90^\circ$ の屈曲範囲の実現が可能である。②エンドエフェクタは、カメラや各種鉗子、電気メス、レーザ等多様なデバイスの搭載が可能である。③駆動源は、リンク駆動のためのアクチュエータや油圧・水圧・空圧シリンダ等、仕様用途に応じ最適なものを選択し、各種センサを用いて位置や速度、加速度や力覚のフィードバックを行う。④制御系は、制御用計算機、PC やマイコン等、制御量や計算量、実装環境 (電源やスペースなど) に応じて選択する。また、アクチュエータの制御、エンドエフェクタの位置、姿勢制御、運動学計算等を行う。⑤遠隔制御系は、専用線や既設のネットワークを用い、遠隔からの制御も可能である。⑥インターフェースは、ハンドヘルドタイプ、ナビゲーションタイプ、マスタスレーブタイプ等、用途に応じた操作用インターフェースを使用することが可能である。

以上、本発明の実施例では、2 自由度屈曲機構を鉗子、内視鏡などに利用したが、他の医療分野、例えば、内視鏡下外科手術用器具（一般外科・胸部外科・産婦人科・耳鼻科・泌尿器科・形成外科・整形外科・脳外科等の外科領域全般で使用する内視鏡、鉗子、電気メス等の手術器具）や、人の手が入り込めない危険区域（例えば原子力発電所、宇宙空間等）における遠隔ロボットマニピュレーション、大型機械（各種エンジン等）の深部の複雑な箇所における分解・組み立てを伴わない検査・修理作業、様々な設備の細い配管内における遠隔作業など、あらゆる分野で利用できるものである。

さらに、本発明はその精神または主要な特徴から逸脱することなく、他のいかなる形でも実施できる。そのため、前述の実施形態はあらゆる点で単なる例示にすぎず限定的に解釈してはならない。

産業上での利用可能性

本発明によれば、直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能とした多節スライダ・リンクによる1 自由度屈曲機構としたために、1 自由度につき両側±90°の屈曲動作の操作を1 本のリンクの直接スライド駆動のみで行うことができ、広いワーキングスペースが実現できる。また同機構を複数組み合わせることで多自由度の屈曲機構をもつ小型デバイスの製作が可能となる。また、本発明の上記構成によって、バックラッシュ及びスリップスティックのない、高い屈曲再現性を得ることができ、また、リンクを直接駆動することで屈曲動作に大きな発生力を与えることができ、更に、剛性と耐久性に優れ安定した動きができる、等の優れた効果を奏することができる。

請求の範囲

1. 直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能としたことを特徴とする多節スライダ・リンクによる 1 自由度屈曲機構。
2. 前記複数のフレームを、第 1 フレームと第 2 フレームと第 3 フレームから構成し、第 1 フレームと第 2 フレームは第 1 回転軸により、第 2 フレームと第 3 フレームは第 2 回転軸により、それぞれ回転可能に枢着され、第 3 フレームに対して、第 1 フレームと第 2 フレームを屈曲可能としたことを特徴とする請求項 1 記載の多節スライダ・リンクによる 1 自由度屈曲機構。
3. 第 1 フレームにおける第 1 回転軸より一方側には、第 1 ピンにより第 1 駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第 1 駆動用リンクの下部は、第 2 ピンにより第 2 駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 2 ピンは、第 2 フレームに形成された第 1 長孔に嵌入され、前記第 2 駆動用リンクの下部は、第 3 ピンにより第 3 駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 3 ピンは、第 3 フレームに形成された第 2 長孔に嵌入され、第 3 駆動用リンクの下部は、アクチュエータに直接連結され、前記アクチュエータは動力源に連結され、一方、前記第 1 フレームにおける第 1 回転軸より他方側には、第 4 ピンにより第 1 拘束用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第 1 拘束用リンクの下部は、第 5 ピンにより第 2 拘束用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 5 ピンは、第 2 フレームに形成された第 3 長孔に嵌入され、前記第 2 拘束用リンクの下部は、第 6 ピンにより枢着され、更に、第 6 ピンは、第 3 フレームに形成された第 4 長孔に嵌入されていることを特徴とする請求項 1～2 のうちの 1 記載の多節スライダ・リンクによる 1 自由度屈曲機構。
4. 直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記

駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能とした多節スライダ・リンクによる一方の1自由度屈曲機構とし、また、直列状に配置した複数のフレーム間を、順次回転軸により互いに回転可能に枢着し、また、前記複数のフレーム間には前記回転軸を中心にして、その一方側には駆動用リンクを、他方側には拘束用リンクを互いに回転可能に枢着し、前記駆動用リンクを直列方向にスライドさせることにより複数のフレームを屈曲可能とした多節スライダ・リンクによる他方の1自由度屈曲機構とし、前記一方の1自由度屈曲機構に対して他方の1自由度屈曲機構を 90° 位相をずらせて連結して多自由度屈曲可能としたことを特徴とする多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

5. 前記一方の1自由度屈曲機構の複数のフレームを、第1フレームと第2フレームと第3フレームから構成し、第1フレームと第2フレームは第1回転軸により、第2フレームと第3フレームは第2回転軸により、それぞれが回転可能に枢着され、第3フレームに対して、第1フレームと第2フレームを屈曲可能とし、また、前記他方の1自由度屈曲機構の複数のフレームを、第4フレームと第5フレームから構成し、第4フレームと第5フレームは第4回転軸により回転可能に枢着され、前記一方の1自由度屈曲機構の第3フレームに対して、前記他方の1自由度屈曲機構の第4フレームを、第3回転軸により 90° 位相をずらせて連結したことを特徴とする請求項4記載の多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

6. 第1フレームにおける第1回転軸より一方側には、第1ピンにより第1駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、前記第1駆動用リンクの下部は、第2ピンにより第2駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第2ピンは、第2フレームに形成された第1長孔に嵌入され、前記第2駆動用リンクの下部は、第3ピンにより第3駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第3ピンは、第3フレームに形成された第2長孔に嵌入され、第3駆動用リンクの下部は、ピンにより複数の駆動用リンクを介してアクチュエータに連結され、前記アクチュエータは動力源に連結され、一方、前記第1フレームにおける第1回転軸より他方側には、第4ピンにより第1拘束用リンクの上部が回転可能に枢

着され、前記第 1 拘束用リンクの下部は、第 5 ピンにより第 2 拘束用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 5 ピンは、第 2 フレームに形成された第 3 長孔に嵌入され、前記第 2 拘束用リンクの下部は、第 6 ピンにより枢着され、更に、第 6 ピンは、第 3 フレームに形成された第 4 長孔に嵌入され、また、前記第 3 フレームには、前記第 1 回転軸と第 2 回転軸より 90° 位相をずらせた第 3 回転軸により第 4 フレームが回転可能に枢着され、第 4 フレームには、第 4 回転軸により第 5 フレームが回転可能に枢着され、直列状に配置され、第 3 フレームにおける第 3 回転軸より一方側には、第 7 ピンにより第 4 駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、第 4 駆動用リンクの下部は、第 8 ピンにより第 5 駆動用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 8 ピンは、第 4 フレームに形成された第 5 長孔に嵌入され、第 5 駆動用リンクの下部は、第 9 ピンにより第 6 駆動用リンクの上部が回転可能に枢着され、更に、第 9 ピンは、第 5 フレームに形成された第 6 長孔に嵌入され、第 6 駆動用リンクの下部は、アクチュエータに直接連結され、動力源からの推力を第 5 駆動用リンクに伝達するように構成され、一方、前記第 4 フレームにおける第 3 回転軸より他方側には、第 10 ピンにより第 3 拘束用リンクの上部が回転可能に枢着され、第 3 拘束用リンクの下部は、第 11 ピンにより第 4 拘束用リンクの上部と共に回転可能に枢着され、更に、第 11 ピンは、第 4 フレームに形成された第 7 長孔に嵌入され、第 4 拘束用リンクの下部は、第 12 ピンにより枢着され、更に、第 12 ピンは、第 5 フレームに形成された第 8 長孔に嵌入されていることを特徴とする請求項 4～5 のうちの 1 記載の多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

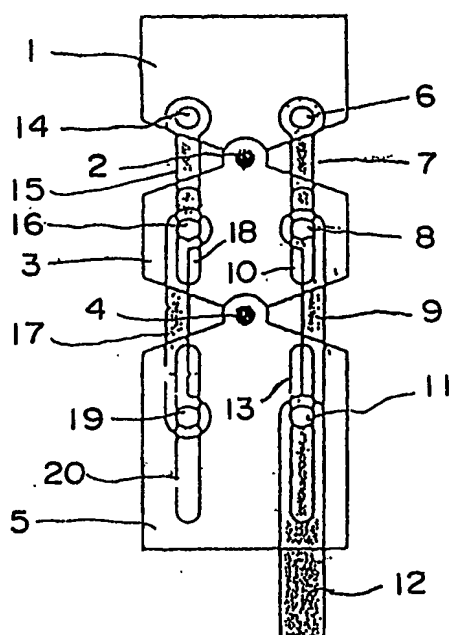
7. 前記複数のフレームの各々は、そのフレームの中心に貫通孔と、該貫通孔を取り囲むように円周上に 4 個の貫通孔を設けたことを特徴とする請求項 1～6 のうちの 1 記載の多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

8. 前記直列に配置した複数のフレームにおいて、前記フレームの円周上に設けられた 4 個の貫通孔に、垂直面屈曲用リンクと水平面屈曲用リンクを交互に配設し、更に、先端のフレームの中心の貫通孔には、鉗子、或いは内視鏡等の操作のための器具を装備したことを特徴とする請求項 1～7 のうちの 1 記載の多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

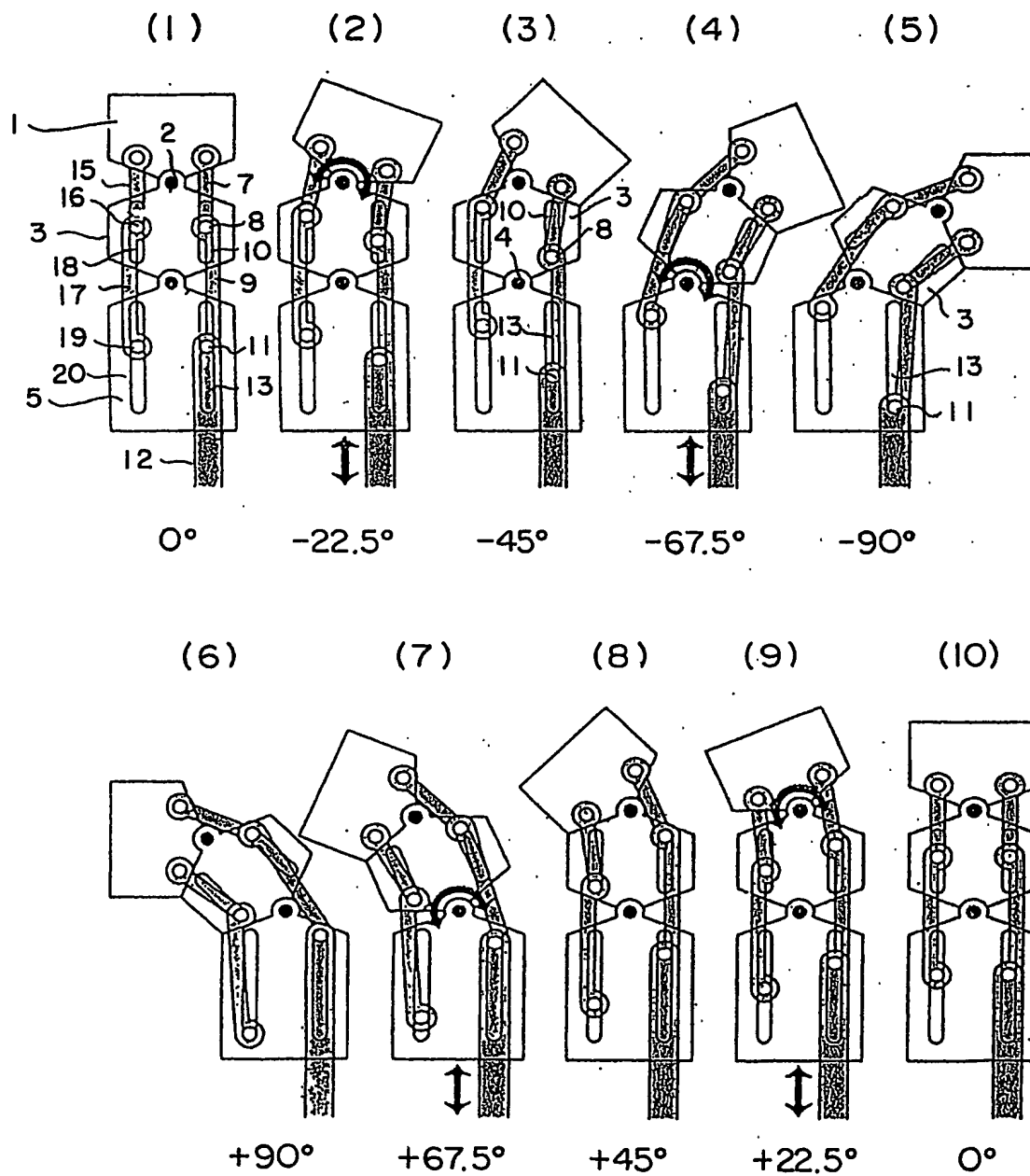
9. 前記フレームをスライドするためのアクチュエータは、モータ、油圧・水圧・空圧シリンダ等、を用い、前記アクチュエータを制御系にケーブル、インターフェースの有線あるいは無線により接続し遠隔操作も可能にし、用途に応じ最適なものを選択し、各種センサを用いて位置や速度、加速度や力覚のフィードバックを行うことを特徴とする請求項1～8のうちの1記載の多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

10. 前記制御系は、制御用計算機、PCやマイコン等、制御量や計算量、実装環境（電源やスペースなど）に応じて選択し、アクチュエータの制御、エンドエフェクタの位置、姿勢制御、運動学計算等を行い、また、遠隔制御系は、専用線や既設のネットワークを用い、遠隔からの制御も可能とし、更に、インターフェースは、ハンドヘルドタイプ、ナビゲーションタイプ、マスタスレーブタイプ等、用途に応じた操作用インターフェースを使用することを特徴とする請求項1～9のうちの1記載の多節スライダ・リンクによる多自由度屈曲機構。

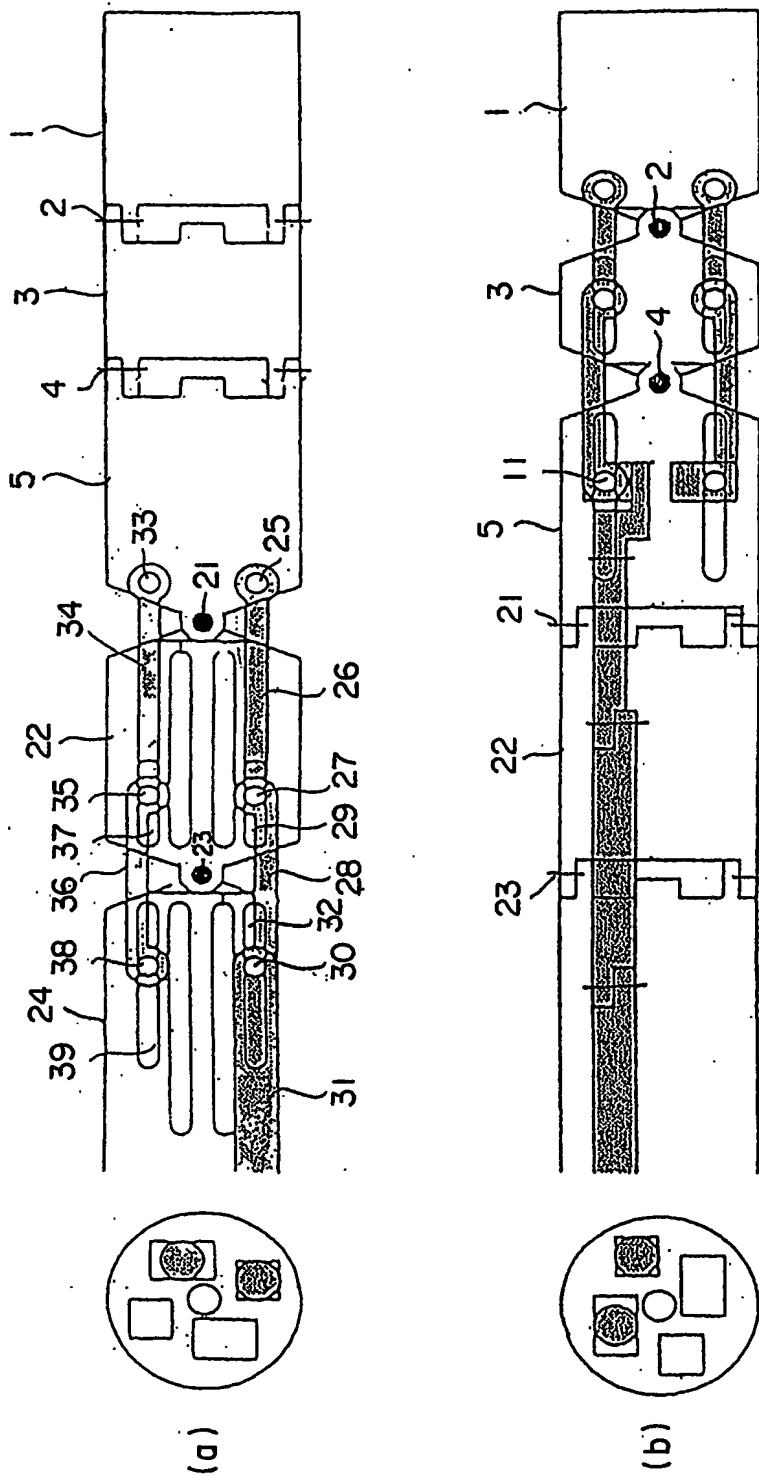
第 1 図



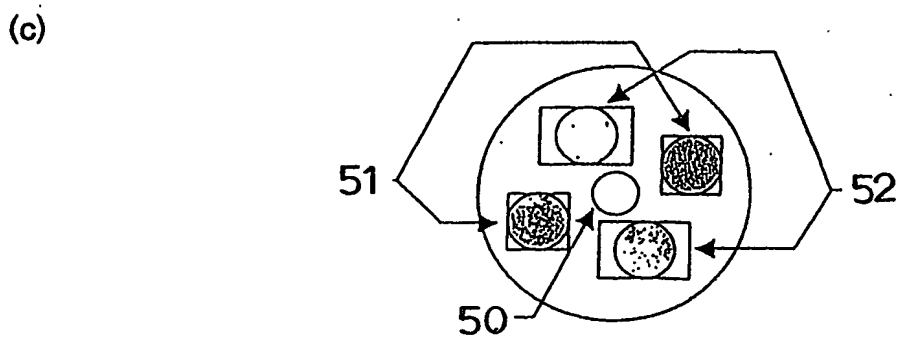
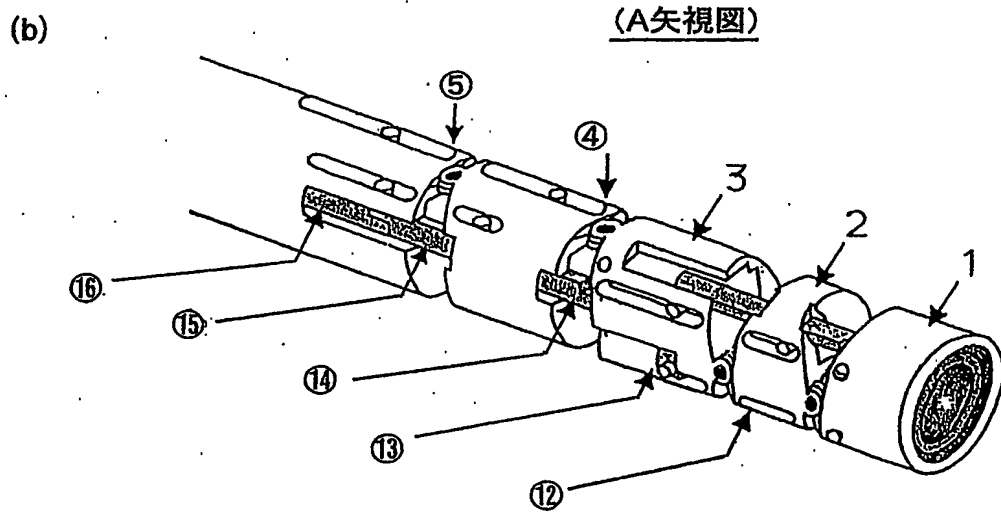
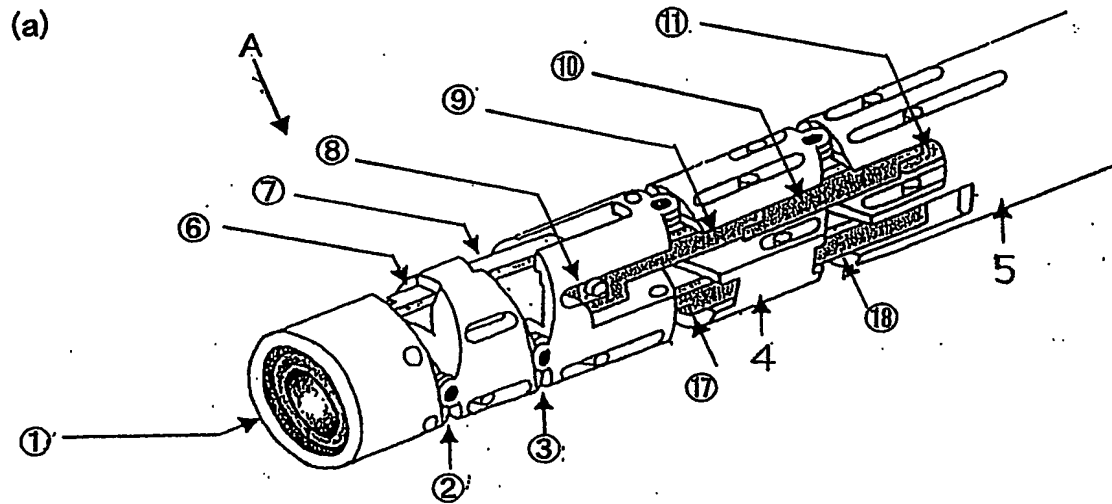
第 2 図



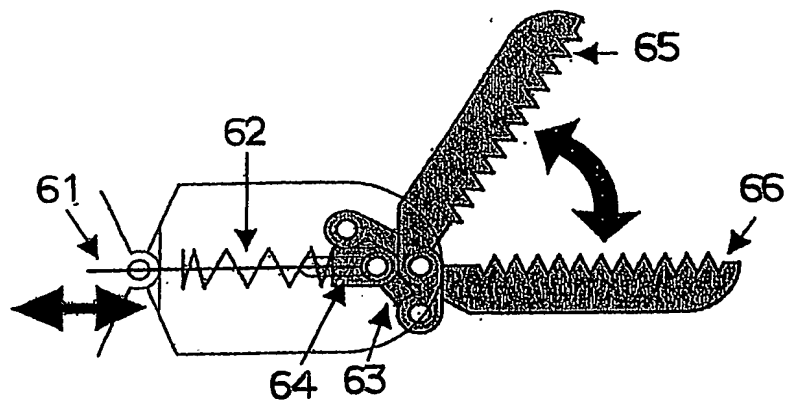
第3図



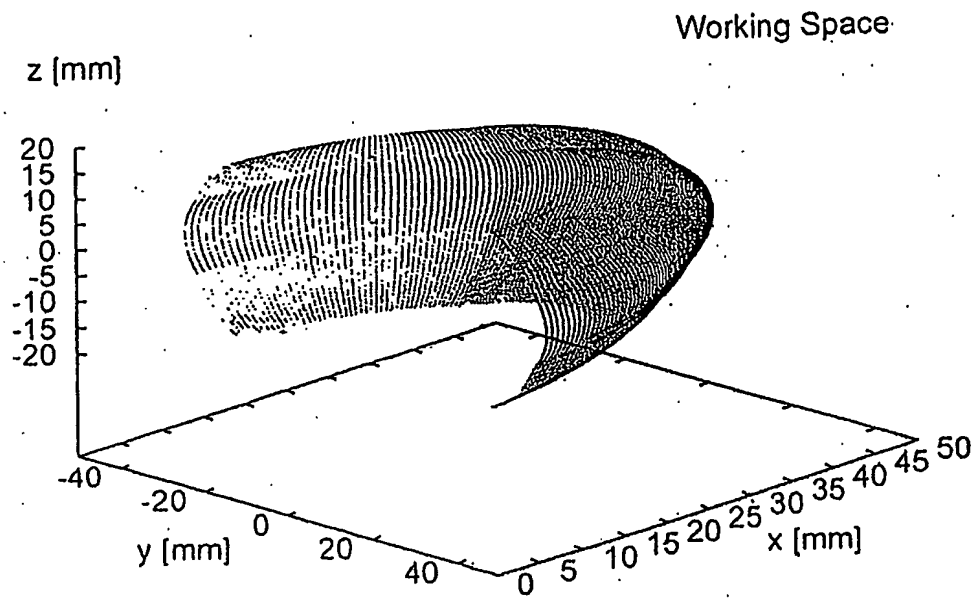
第 4 図



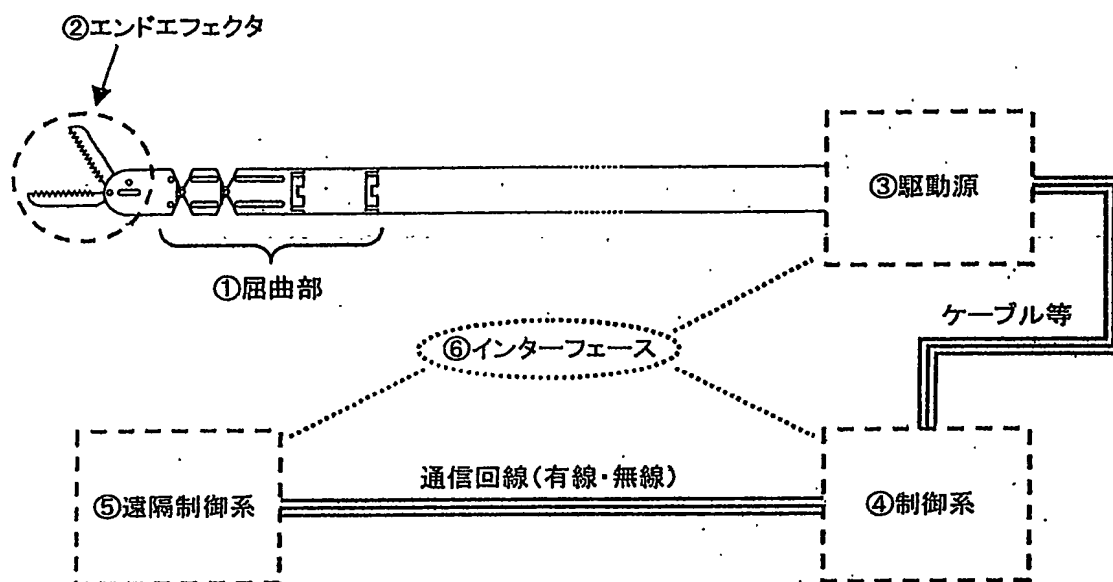
第 5 図



第 6 図



第 7 図



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/05522

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
Int.Cl⁷ B25J17/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
Int.Cl⁷ B25J17/00, A61B17/28

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched
Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2003
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2003 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2003

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

| Category* | Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages | Relevant to claim No. |
|-----------|--|--------------------------|
| Y A | JP 61-236493 A (Mitsubishi Heavy Industries, Ltd.), 21 October, 1986 (21.10.86), Full text; Figs. 1 to 7 (Family: none) | 1, 2, 4, 5, 7-10 3, 6 |
| Y A | JP 6-320473 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 22 November, 1994 (22.11.94), Fig. 1 (Family: none) | 1, 2, 4, 5, 7-10 3, 6 |
| Y | WO 00/51486 A1 (COMPUTER MOTION, INC.), 08 September, 2000 (08.09.00), Pages 46 to 53, 64; Figs. 19, 20, 25 & JP 2002-537884 A & CA 2330674 A & AU 3613300 A & CA 2334458 A & US 6132441 A1 & AU 4207300 A & EP 1076507 A & EP 1083830 A | 7-10 |

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C. ☐ See patent family annex.

| | |
|--|---|
| <p>* Special categories of cited documents:</p> <p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier document but published on or after the international filing date</p> <p>"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p> | <p>"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art</p> <p>"&" document member of the same patent family</p> |
|--|---|

Date of the actual completion of the international search
08 August, 2003 (08.08.03)

Date of mailing of the international search report
26 August, 2003 (26.08.03)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/05522

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

| Category* | Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages | Relevant to claim No. |
|-----------|--|-----------------------|
| A | JP 61-293796 A (Tokico Ltd.), 24 December, 1986 (24.12.86), Full text; Figs. 1 to 4 (Family: none) | 1-10 |
| A | JP 60-114491 A (Kabushiki Kaisha Kubota Tekkosho), 20 June, 1985 (20.06.85), Full text; Figs. 1, 2 (Family: none) | 1-10 |

国際調査報告

国際出願番号 PCT/JPO3/05522

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl¹

B25J17/00

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl¹

B25J17/00, A61B17/28

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-2003年

日本国実用新案登録公報 1996-2003年

日本国登録実用新案公報 1994-2003年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

| 引用文献の カテゴリー* | 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示 | 関連する 請求の範囲の番号 |
|-----------------|---|-----------------------------|
| Y A | J P 61-236493 A (三菱重工業株式会社) 1986. 10. 21, 全文, 第1-7図 (ファミリーなし) | 1, 2, 4, 5, 7-10 3, 6 |
| Y A | J P 6-320473 A (オリンパス光学工業株式会社) 19 94. 11. 22, 第1図 (ファミリーなし) | 1, 2, 4, 5, 7-10 3, 6 |
| Y | WO 00/51486 A1 (COMPUTER MOTIO N, INC.) 2000. 09. 08, 第46-53頁, 第64 | 7-10 |

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に関する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

08.08.03

国際調査報告の発送日

26.08.03

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J P)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

所村 美和



3C 9617

電話番号 03-3581-1101 内線 3324

C (続き) . 関連すると認められる文献

| 引用文献の カテゴリー* | 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示 | 関連する 請求の範囲の番号 |
|-----------------|--|------------------|
| | 頁, 第19, 20, 25図 & JP 2002-537884 A & CA 2330674 A & AU 3613300 A & CA 2334458 A & US 6132441 A1 & AU 4207300 A & EP 1076507 A & EP 1083830 A | |
| A | JP 61-293796 A (トキコ株式会社) 1986. 1 2. 24, 全文, 第1-4図 (ファミリーなし) | 1-10 |
| A | JP 60-114491 A (久保田鉄工株式会社) 1985. 06. 20, 全文, 第1, 2図 (ファミリーなし) | 1-10 |

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ BLACK BORDERS
- ☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- ☒ FADED TEXT OR DRAWING
- ☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
- ☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
- ☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
- ☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
- ☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
- ☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
- ☐ OTHER: _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.